

(19) 世界知的所有権機関
国際事務局



(43) 国際公開日
2005 年 5 月 26 日 (26.05.2005)

PCT

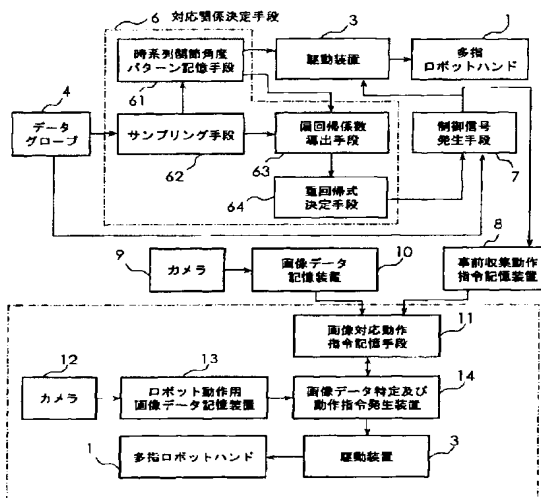
(10) 国際公開番号
WO 2005/046942 A1

- (51) 国際特許分類: B25J 13/00
(21) 国際出願番号: PCT/JP2004/016968
(22) 国際出願日: 2004 年 11 月 15 日 (15.11.2004)
(25) 国際出願の言語: 日本語
(26) 国際公開の言語: 日本語
(30) 優先権データ:
特願 2003-384402
2003 年 11 月 13 日 (13.11.2003) JP
特願 2004-173268 2004 年 6 月 10 日 (10.06.2004) JP
(71) 出願人 (米国を除く全ての指定国について): 独立
行政法人科学技術振興機構 (JAPAN SCIENCE AND
TECHNOLOGY AGENCY) [JP/JP]; 〒3320012 埼玉県
川口市本町四丁目 1 番 8 号 Saitama (JP).
- (72) 発明者: および
(75) 発明者/出願人 (米国についてののみ): 星野 聖
(HOSHINO, Kiyoshi) [JP/JP]; 〒3050032 茨城県つく
ば市竹園 3-1 0 2-1 0 3 Ibaraki (JP). 谷本 貴顕
(TANIMOTO, Takanobu) [JP/JP]; 〒3050005 茨城県つく
ば市天久保 4-7-1-C-1 0 5 Ibaraki (JP).
(74) 代理人: 西浦 ▲嗣▼晴 (NISHIURA, Tsuguharu); 〒
1050001 東京都港区虎ノ門 1 丁目 2 5 番 5 号 虎ノ門
3 4 M T ビル 9 階 西浦特許事務所 Tokyo (JP).
(81) 指定国 (表示のない限り、全ての種類の国内保護が
可能): AE, AG, AL, AM, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BR,
BW, BY, BZ, CA, CH, CN, CO, CR, CU, CZ, DE, DK, DM,
DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, HR, HU,
ID, IL, IN, IS, JP, KE, KG, KP, KR, KZ, LC, LK, LR, LS,
LT, LU, LV, MA, MD, MG, MK, MN, MW, MX, MZ, NA,

/続葉有/

(54) Title: ROBOT DRIVE METHOD

(54) 発明の名称: ロボットの駆動方法



- 4... DATA GLOVE
6... CORRELATION DECISION MEANS
61... TIME-SERIES JOINT ANGLE PATTERN STORAGE MEANS
62... SAMPLING MEANS
3... DRIVE DEVICE
63... PARTIAL REGRESSION COEFFICIENT CALCULATION MEANS
64... MULTIPLE REGRESSION TYPE DECISION MEANS
1... MULTI-FINGER ROBOT HAND
7... CONTROL SIGNAL GENERATION MEANS
9... CAMERA
10... IMAGE DATA STORAGE DEVICE
8... BEFOREHAND-COLLECTION BEHAVIOR INSTRUCTION STORAGE DEVICE
11... IMAGE-CORRELATING BEHAVIOR INSTRUCTION STORAGE MEANS
12... CAMERA
13... DEVICE FOR STORING IMAGE DATA FOR ROBOT BEHAVIOR
14... IMAGE DATA IDENTIFICATION AND BEHAVIOR INSTRUCTION GENERATION DEVICE

(57) Abstract: A plurality of image data are correlated with beforehand-collection behavior instructions and stored in image-correlating behavior storage means (11). Image data of a behaving object is acquired in time series as robot behavior image data. An image data identification and behavior instruction generation device (14) identifies, in time series, image data corresponding to the image data contained in the robot behavior image data from a plurality of image data stored in the image-correlating behavior instruction storage means (11) and gives the beforehand-collection behavior instruction corresponding to the identified image data as a behavior instruction to a robot, thereby driving the robot.

/続葉有/



NI, NO, NZ, OM, PG, PH, PL, PT, RO, RU, SC, SD, SE, SG, SK, SL, SY, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US, UZ, VC, VN, YU, ZA, ZM, ZW.

(BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, ML, MR, NE, SN, TD, TG).

- (84) 指定国 (表示のない限り、全ての種類の広域保護が可能): ARIPO (BW, GH, GM, KE, LS, MW, MZ, NA, SD, SL, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), ユーラシア (AM, AZ, BY, KG, KZ, MD, RU, TJ, TM), ヨーロッパ (AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HU, IE, IS, IT, LU, MC, NL, PL, PT, RO, SE, SI, SK, TR), OAPI

添付公開書類:

— 国際調査報告書

2文字コード及び他の略語については、定期発行される各PCTガゼットの巻頭に掲載されている「コードと略語のガイダンスノート」を参照。

(57) 要約:

複数の画像データと事前収集動作指令とを対応付けて画像対応動作指令記憶手段（11）に記憶する。動作物の画像データを時系列でロボット動作用画像データとして取得する。画像データ特定及び動作指令発生装置（14）は、ロボット動作用画像データに含まれる画像データに対応する画像データを画像対応動作指令記憶手段（11）に記憶されている複数の画像データから時系列で特定し、特定した画像データに対応する事前収集動作指令を動作指令としてロボットに与えてロボットを駆動する。